

论文与报告

基于分布式专家系统的超高压输电线路巡检机器人控制系统的研究

[唐栎](#) [房立金](#) [王洪光](#) [张宏志](#)

()

Abstract 探讨了基于分布式专家系统的超高压输电线路巡检机器人控制系统,给出了一种利用CLIPS和C、VC++混合编程构成分布式专家系统作为机器人控制器的方法,并且提出了一种基于规则和证据的可信度(CF)的分布式专家系统的协调算法.经过试验论证,该控制方法能很好地实现超高压输电线路巡检机器人的作业功能.??

Keywords [分布式专家系统; 超高压输电线路巡检机器人控制系统; 分布式专家系统协调算法](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24